**Document de vision**

**Développement collaboratif**

**Acteurs :**

Nicolas Buffon, Marc Plano-Lesay, Jean-Christophe Ricard, Adrien Vetillart.

**Versions :**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Version | Auteur | Date | Description |
| 1.0 | Marc Plano-Lesay | 24/11/2011 | Création |

**Introduction**

I. Problème 6

II. Énoncé de la vision 7

III. Principaux acteurs concernés 8

IV. Caractéristiques du logiciel 9

# Problème

L’organisation des secours lors d’une catastrophe majeure est un problème important. La formation des équipes de roboticiens nécessite un entrainement et un maintien à niveau constant.

Devant la difficulté et les problèmes soulevés par un entrainement en conditions réelles, la solution la plus simple à mettre en place est l’élaboration d’un simulateur, permettant à plusieurs personnes de s’entrainer en même temps, pour un coût très faible.

Outre le coût réduit comparé à un entrainement en conditions réelles, le simulateur a des avantages que ne permettent pas les conditions réelles : il est possible de mettre la simulation en pause afin de prendre le temps d’évaluer une situation donnée, d’influer sur les conditions météorologiques durant la simulation, …

# Énoncé de la vision

L’application permet de simplifier la formation des roboticiens. Il propose la simulation de réaction à un incident dans des conditions identiques à un incident réel, dans lequel l’opérateur peut interagir avec des robots virtuels, sans les contraintes liées à un test réel, tout étant virtuel.

Le simulateur permet donc d’effectuer toutes les actions possibles avec les robots réels, mais aussi de mettre en situation n’importe quel cas possible dans la réalité : différents climats, différents types de terrains, …

De plus, l’application permet à l’utilisateur d’enregistrer des statistiques, ce qui permet au roboticien de voir s’il réalise une meilleure performance que la fois précédente.

# Principaux acteurs concernés

// Acteurs du développement et utilisateurs

# Caractéristiques du logiciel

// Liste des principaux CU, performances, etc